

(12)特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19)世界知的所有権機関  
国際事務局



(43)国際公開日  
2005年9月29日 (29.09.2005)

PCT

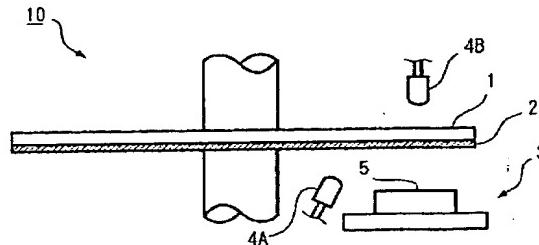
(10)国際公開番号  
WO 2005/090922 A1

- (51)国際特許分類<sup>7</sup>: G01D 5/34
- (21)国際出願番号: PCT/JP2004/013557
- (22)国際出願日: 2004年9月16日 (16.09.2004)
- (25)国際出願の言語: 日本語
- (26)国際公開の言語: 日本語
- (30)優先権データ:  
特願2004-083540 2004年3月22日 (22.03.2004) JP  
特願2004-218265 2004年7月27日 (27.07.2004) JP
- (71)出願人(米国を除く全ての指定国について): 多摩川精機株式会社 (TAMAGAWA SEIKI CO.,LTD.) [JP/JP]; 〒3958515 長野県飯田市大休1879番地 Nagano (JP).
- (72)発明者; および  
(75)発明者/出願人(米国についてのみ): 濱信治 (HAMA, Nobuharu) [JP/JP]; 〒0392245 青森県八戸市北インター工業団地一丁目3番47号 多摩川精機株式会社八戸事業所内 Aomori (JP).
- (74)代理人: 富沢知成 (TOMISAWA, Tomonari); 〒0392245 青森県八戸市北インター工業団地一丁目4番43号 八戸インテリジェントプラザ内 Aomori (JP).
- (81)指定国(表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW, WIPO特許 (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア特許 (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ特許 (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI特許 (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG)の指定のための出願し及び特許を与えられる出願人の資格に関する申立て(規則4.17(ii))
- 規則4.17に規定する申立て:  
— USのみのための発明者である旨の申立て(規則4.17(iv))

(続葉有)

(54)Title: POSITION DETECTOR AND OBJECT TO BE-detected

(54)発明の名称: 位置検出器および被検出体



(57)Abstract: As shown in Fig. 1, a position detector (10) includes: a object (1) to be detected having a pattern (2) formed for generating a position signal; and a sensor (3) for detecting the position signal according to the pattern (2) by receiving an electromagnetic wave generated on the object (1) by light irradiation. The pattern (2) is formed in a gradation shape visibly or invisibly so that an electromagnetic wave having a wavelength continuously different depending on the position on the object (1) can be sent to the sensor (3). This enables detection of an absolute angle of a rotary object and an absolute position on an XY plane with a simpler configuration, simplifies the device assembly, and reduces the device size.

WO 2005/090922 A1

(57)要約: 本発明の位置検出器10は、図1の通り、位置信号発生のためのパターン2が形成された被検出体1と、光照射により被検出体1上で発生する電磁波を受けることによって、パターン2に基づく位置信号を検出するためのセンサ3とからなり、パターン2は、被検出体1上の位置によって連続的に異なる波長の電磁波をセンサ3側に送出し得るよう、可視的にもしくは不可視的にグラデーション状に形成された構成とする。これにより回転物体の絶対角度やXY平面上の絶対位置をより簡易な構成によって検出でき、装置の組み立て容易化、小型化が可能となる。

WO 2005/090922 A1



添付公開書類:  
— 國際調査報告書

2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCT gazetteの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。